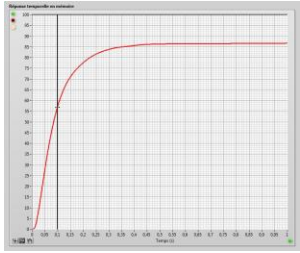
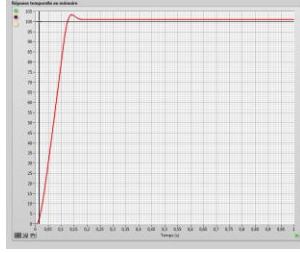


# Expérimentation



Correcteur K=0.1

$T_{5\%} = 230\text{ms}$   
 $\epsilon = 15\text{mm}$   
 $D = 0\%$



Correcteur K=0.5

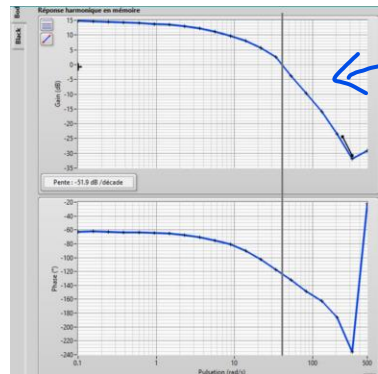
$T_{5\%} = 105\text{ms}$   
 $\epsilon = 0\text{mm}$   
 $D = 3\%$

Temporel

Très bonne structure,  
Tbon travail !

# Fréquentiel

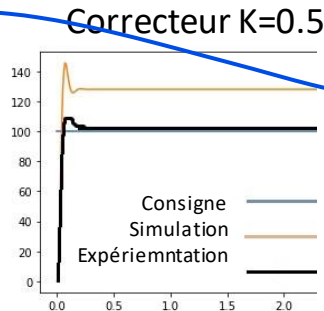
Correcteur K=0.5



Marge de phase 46°

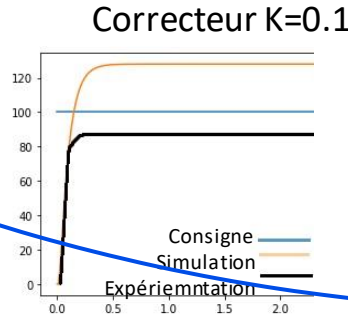
# Modélisation du Control X en boucle fermé

## Comparaison expérience et simulation



L'expérimentation est plus proche de la consigne souhaitée

Ecart de l'expérience avec la consigne lié aux défauts du système

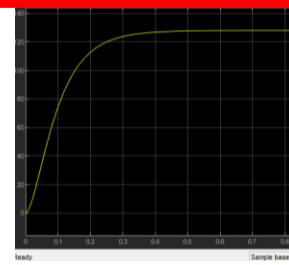


Ecart de la simulation ⇒ revoir le modèle considéré  
 Néanmoins que ce soit l'expérimentation ou la simulation, le système répond au cahier des charges

Néanmoins que ce soit l'expérimentation ou la simulation, le système répond au cahier des charges

MOUYSET Benjamin - FOREST Noah - ABRIAL Hugo  
 mettre encore plus en avant la qualité du modèle et les résultats qui sont proches

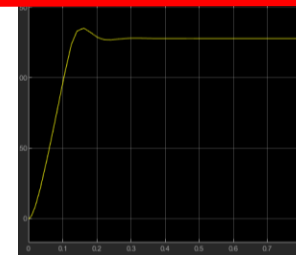
# Simulation



$T_{5\%} = 300\text{ms}$   
 $\epsilon = 25\text{mm}$   
 $D = 0\%$

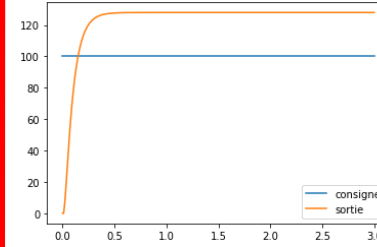
Correcteur K=0.1

Temporel

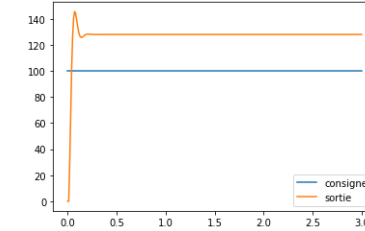


$T_{5\%} = 180\text{ms}$   
 $\epsilon = 25\text{mm}$   
 $D = 2\%$

Correcteur K=0.5

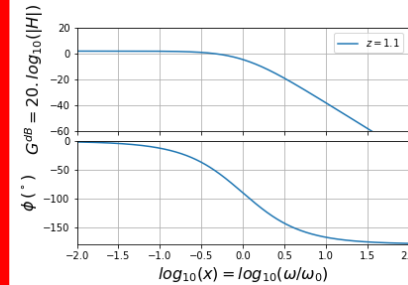


$T_{5\%} = 300\text{ms}$   
 $\epsilon = 25\text{mm}$   
 $D = 0\%$

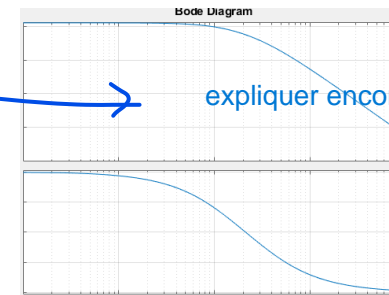


$T_{5\%} = 100\text{ms}$   
 $\epsilon = 25\text{mm}$   
 $D = 11\%$

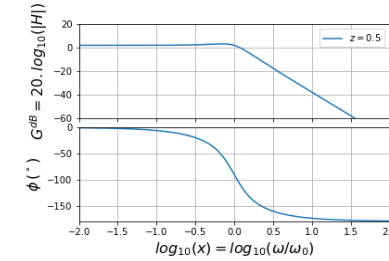
# Fréquentiel



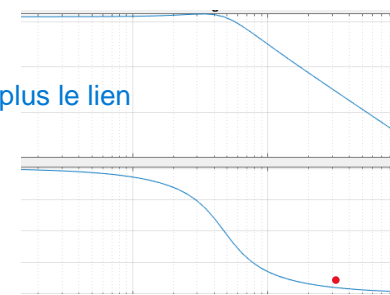
Correcteur K=0.1



Marge de phase 45°



Correcteur K=0.5



Marge de phase 95°

expliquer encore plus le lien